Tugas Besar 2 IF3170 Inteligensi Buatan Implementasi Algoritma Pembelajaran Mesin

Diajukan untuk memenuhi tugas mata kuliah IF3170 Inteligensi Buatan



Disusun oleh Kelompok 26:

Maggie Zeta RS	13521117
Shafiq Irvansyah	13522003
Devinzen	13522064
Rayendra Althaf TN	13522107
Chelvadinda	13522154

PROGRAM STUDI SARJANA TEKNIK INFORMATIKA SEKOLAH TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA INSTITUT TEKNOLOGI BANDUNG

DAFTAR ISI

DAFTAR ISI	
BAB 1	
Penjelasan Implementasi Program	
1. Implementasi Algoritma KNN	3
2. Implementasi Algoritma Naive Bayes	4
3. Implementasi Algoritma ID3	7
BAB 2	
Tahap Cleaning dan Preprocessing	12
1. Data Cleaning	12
2. Data Preprocessing.	12
3. Pipeline Preprocessing.	13
BAB 3	
Hasil	14
1. Hasil Algoritma Naive Bayes	14
2. Hasil Algoritma ID3	14
3. Hasil Algoritma KNN	15
KONTRIBUSI	16
REFERENSI	17

BAB 1

Penjelasan Implementasi Program

1. Implementasi Algoritma KNN

K-Nearest Neighbor (KNN) adalah algoritma berbasis *instance* yang menggunakan pendekatan *lazy learning*. Algoritma ini menyimpan semua data train dan melakukan prediksi data *test* berdasarkan kemiripan (*distance*) dengan *K-Nearest Neighbor*. Implementasi:

1. Distance

Kami menggunakan Minkowski Distance:

- p=1: *Manhattan*

- p=2: *Euclidean*

Rumus Minkowski Distance:

$$d(A, B) = \left(\sum_{i=1}^{n} |A_i - B_i|^p\right)^{\frac{1}{p}}$$

- 2. Prediksi
 - Menghitung jarak semua data *test* ke data *train*
 - Menggunakan mayoritas *class* dari *K-Nearest Neighbor* menggunakan Counter
- 3. Implementasi From Scratch

Kami menggunakan *class* KNN_FromScratch yang menyimpan data *train* dan melakukan prediksi *class* data *test*.

- fit (): untuk menyimpan data train
- predict (): untuk memprediksi class data test

```
import numpy as np
from collections import Counter
import pickle

def distance(A, B, p):
    # A dan B array point, p parameter (lihat
__init__)
    return np.sum(np.abs(A - B) ** p) ** (1 / p)

class KNN_FromScratch:
    def __init__(self, n_neighbors: int, p: float):
        # p: parameter angka untuk menghitung
distance Minkowski
        # 1 untuk manhattan, 2 untuk euclidean,
minkowski terserah mau masukin angka berapa (jangan
yg aneh aneh)
```

```
self.n neighbors = n neighbors
        self.p = p
    def fit(self, X train, Y train):
        # asumsi scaling dan encoding sudah di
notebook
        # fungsi ini cuma simpan training data
        self.X train = X train.to numpy()
        self.Y train = Y train.to numpy()
        return
    def predict instance (self, instance):
        distances = [distance(i, instance.to numpy(),
self.p) for i in self.X train]
        nearest neighbors index =
np.argsort(distances)[:self.n neighbors] # argsort yg
direturn indexnya
        nearest neighbors
self.Y train[nearest neighbors index]
        nearest neighbors = [label.item() if
isinstance(label, np.ndarray) else label for label in
nearest neighbors]
        return
Counter(nearest neighbors).most common(1)[0][0] #
cari yg paling banyak
    def predict(self, X test):
        # X test itu semua data test
        return [self.predict instance(instance) for
_, instance in X test.iterrows()]
    # Simpan model
    def save model(self, file name):
        """Save the model to a file."""
        with open(file name, 'wb') as file:
            pickle.dump(self, file)
        print(f"Model saved to {file name}")
    # Load model
    @staticmethod
    def load model(file name):
        """Load the model from a file."""
        with open(file name, 'rb') as file:
            model = pickle.load(file)
        print(f"Model loaded from {file name}")
        return model
```

2. Implementasi Algoritma Naive Bayes

Gaussian Naive Bayes adalah bagian dari algoritma Naive Bayes yang mengasumsikan bahwa fitur-fitur dalam dataset sudah mengikuti distribusi Gaussian atau normal. Implementasi menggunakan konsep probability posterior berdasarkan Bayes Theorem. Implementasi:

- 1. Training Model (fit)
 - $P(v_j)$: Prior probability $P(v_j) = \frac{Jumlah \ data \ di \ kelas \ v_j}{Jumah \ total \ data}$
 - Distribusi *Gaussian*:

$$mean = \frac{\Sigma x}{N}$$
, $std = \sqrt{\frac{\Sigma (x - mean)^2}{N}}$

2. Menghitung Likelihood (calculate likelihood)

$$P(x|v_j) = \frac{1}{\sqrt{2\pi \cdot \sigma^2}} \cdot exp\left(-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right)$$

3. Posterior Probability (calculate posterior)

$$P(v_j|X) = P(v_j) \cdot P(x_1|v_j) \cdot P(x_2|v_j) \dots P(x_n|v_j)$$

- $P(v_i)$: prior class
- $P(x_i|v_j)$: likelihood
- 4. Prediksi
 - Menghitung probabilitas posterior untuk semua *class*
 - Memilih *Class* dengan posterior paling tinggi sebagai prediksi
- 5. Implementasi
 - Model dapat disimpan menggunakan pickle

```
import numpy as np
import pandas as pd
from collections import defaultdict
import pickle

class GaussianNaiveBayes:
    def __init__(self):
        self.priors = {}
        self.mean_std = defaultdict(dict)
        self.classes = None

def fit(self, X, y):
```

```
# Pastikan y berbentuk array numpy
        y = np.array(y)
        self.classes = np.unique(y)
        for c in self.classes:
            # Ambil subset data untuk setiap kelas
            X C = X[y == c]
            # Hitung prior P(vj) untuk kelas c
            self.priors[c] = len(X c) / len(y)
            # Hitung mean dan std dev untuk setiap
fitur di kelas c
            self.mean std[c]['mean'] =
X c.mean(axis=0)
            self.mean std[c]['std'] = X c.std(axis=0)
    def calculate likelihood(self, x, mean, std):
        # Menghitung distribusi Gaussian
        exponent = np.exp(-((x - mean) ** 2) / (2 *
        return (1 / (np.sqrt(2 * np.pi) * std)) *
exponent
    def calculate posterior(self, x):
       posteriors = {}
        for c in self.classes:
            # Ambil prior P(vj)
            prior = self.priors[c]
            # Ambil mean dan std dev untuk kelas c
            mean = self.mean std[c]['mean']
            std = self.mean std[c]['std']
            # Hitung likelihood P(a1 | vj) * P(a2 |
vj) * ... * P(an | vj)
            likelihood =
np.prod(self. calculate likelihood(x, mean, std))
            # Hitung posterior P(vj | a1, a2, ...,
an)
            posteriors[c] = prior * likelihood
        return posteriors
```

```
def predict(self, X):
        # Konversi X ke array numpy jika berbentuk
DataFrame
        X = np.array(X)
        predictions = []
        for x in X:
            # Hitung posterior untuk setiap kelas
            posteriors = self. calculate posterior(x)
            # Pilih kelas dengan posterior tertinggi
            predictions.append (max (posteriors,
key=posteriors.get))
        return predictions
    def save model(self, file name):
        """Menyimpan model ke file."""
        with open(file name, 'wb') as file:
            pickle.dump(self, file)
        print(f"Model saved to {file name}")
    @staticmethod
    def load model (file name):
        """Memuat model dari file."""
        with open(file name, 'rb') as file:
            model = pickle.load(file)
        print(f"Model loaded from {file name}")
        return model
```

3. Implementasi Algoritma ID3

ID3 (*Iterative Dichotomiser 3*) adalah algoritma *decision tree learning* yang menggunakan *information gain* untuk membangun *tree* berdasarkan atribut-atribut *dataset*.

Implementasi:

1. Menghitung *Entropy*

Mengukur ketidakpastian *class* dalam *dataset*:

$$H(S) = -\sum_{i=1}^{n} p_i \log_2(p_i)$$

2. Information Gain

Menentukan fitur paling baik untuk memisahkan data:

$$IG(S, A) = H(S) - \sum_{v \in Values(A)} \frac{|S_v|}{|S|} H(S_v)$$

3. Binary *Splitting*

Pohon dibangun secara rekursif dengan:

- Mencari feature dan threshold terbaik untuk split menggunakan information gain.
- Membagi dataset ke left node dan right node berdasarkan threshold (binary splitting).
- Menghentikan rekursi jika kedalaman maksimum tercapai, jumlah sampel terlalu kecil, atau data dalam node sudah homogen.

4. Optimisasi

- *Masking* digunakan untuk mem-filter data tanpa membuat copy baru untuk tiap node, sehingga efisien dalam penggunaan memori.
- Split hanya dilakukan jika jumlah sampel cukup besar (min_samples) dan information gain melebihi ambang tertentu (min gain).

5. Save Model

Model dapat disimpan menggunakan pickle. Disimpan dengan menggunakan save_model(<nama file>) dan di load dengan load_model((<nama file>).

```
import pickle
import numpy as np
import pandas as pd
from sklearn.metrics import accuracy score
from sklearn.model selection import train test split
from sklearn.preprocessing import LabelEncoder
from time import time
# Ngitung entropy
def entropy(y):
   if len(y) == 0:
        return 0
    classes, counts = np.unique(y,
return counts=True)
    probabilities = counts / len(y)
    return -np.sum(probabilities *
np.log2(probabilities + 1e-10))
# Menghitung information gain untuk sebuah fitur dan
threshold tertentu
def information gain (data, feature, target,
min samples=50):
    # Skip kalo datanya terlalu dikit
    if len(target) < min samples:</pre>
        return 0, None
    total entropy = entropy(target)
```

```
# Inisialisasi threshold
    best threshold = None
    best gain = -1
    # Cari nilai unik untuk split
    unique values = np.unique(data[feature])
    # Kalo cuma ada 1 nilai unique, ga bisa di-split
    if len(unique values) <= 1:</pre>
        return 0, unique values[0] if
len(unique values) == 1 else None
    # Kalo nilai uniknya kebanyakan, ambil sebagian
aja
    if len(unique values) > 10:
        percentiles = np.percentile(data[feature],
[25, 50, 75])
        unique values =
np.unique(np.concatenate([unique values[:5],
percentiles, unique values[-5:]]))
    # Iterasi nilai threshold yang mungkin
    for threshold in unique values:
        # Pake mask daripada bikin copy data
        left mask = data[feature] <= threshold</pre>
        right mask = ~left mask
        # Skip kalo splitnya ga seimbang
        if np.sum(left mask) < 2 or
np.sum(right mask) < 2:</pre>
            continue
        # Hitung entropy masing-masing split
        left entropy = entropy(target[left mask])
        right entropy = entropy(target[right mask])
        # Hitung bobot berdasarkan jumlah sampel
        weight left = np.sum(left mask) / len(target)
        weight right = np.sum(right mask) /
len(target)
        # Hitung entropy setelah split
        split entropy = weight left * left entropy +
weight right * right entropy
```

```
# Menghitung information gain
        gain = total entropy - split entropy
        # Memperbarui threshold terbaik jika gain
lebih baik
        if gain > best gain:
            best gain = gain
            best threshold = threshold
    return best gain, best threshold
class ID3:
    def init (self, max depth=None,
min samples=50, min gain=1e-4):
        self.tree = None
        self.max depth = max depth
        self.min samples = min samples
        self.min gain = min gain
        self.label encoder = LabelEncoder()
        self.n samples = 0
        self.start time = None
        self.message = "ID3 Numeric Classifier"
    # Membangun decision tree secara rekursif
    def fitter(self, X, y, depth=0):
        n \text{ samples} = len(y)
        # Print progress tiap beberapa level
        if depth % 2 == 0:
            elapsed = time() - self.start time
            progress = (self.n samples - n samples) /
self.n samples * 100
            print(f"Level {depth}, Progress:
{progress:.1f}%, "
                  f"Samples: {n samples}, Time:
{elapsed:.1f}s")
        # Base cases - bikin leaf node
        if (self.max depth is not None and depth >=
self.max depth) or \
           n samples < self.min samples or \</pre>
           len(np.unique(y)) == 1:
            return np.bincount(y).argmax()
        # Inisialisasi pencarian split terbaik
```

```
best feature = None
        best threshold = None
        best gain = -1
        # Cari feature dan threshold terbaik
        for feature in X.columns:
            gain, threshold = information gain(X,
feature, y, self.min samples)
            if gain > best gain and gain >
self.min gain:
                best gain = gain
                best feature = feature
                best threshold = threshold
        # Kalo ga ketemu split yang bagus, jadiin
leaf node
        if best gain <= self.min gain or
best threshold is None:
            return np.bincount(y).argmax()
        # Bikin split pake mask
        left mask = X[best feature] <= best threshold</pre>
        right mask = ~left mask
        # Cek split identik
        if np.sum(left mask) == 0 or
np.sum(right mask) == 0:
            return np.bincount(y).argmax()
        # Bikin node dan rekursi ke child nodes
        return {
            'feature': best feature,
            'threshold': best threshold,
            'left': self.fitter(X[left mask],
y[left mask], depth + 1),
            'right': self.fitter(X[right mask],
y[right_mask], depth + 1)
    def fit(self, X, y):
        # Encode label kalo bukan numerik
        self.n samples = len(y)
        self.start time = time()
        print(f"Mulai training dengan
{self.n samples} samples...")
```

```
# Transform label jadi numerik
        y encoded =
self.label encoder.fit transform(y)
        # Build tree
        self.tree = self.fitter(X, y encoded)
        print(f"Training selesai dalam {time() -
self.start time:.1f} detik")
    # Prediksi kelas untuk satu instance
    def predict instance (self, instance, tree):
        if not isinstance(tree, dict):
            return tree
        if instance[tree['feature']] <=</pre>
tree['threshold']:
            return self.predict instance(instance,
tree['left'])
        else:
            return self.predict instance (instance,
tree['right'])
    # Prediksi kelas untuk banyak instances
    def predict(self, X):
        numeric predictions =
[self.predict instance(row, self.tree)
                              for , row in
X.iterrows()]
        # Kembalikan ke label asli
        return
self.label encoder.inverse transform(numeric predicti
ons)
    # Simpan model
    def save model(self, file name):
        with open(file name, 'wb') as file:
            pickle.dump(self, file)
        print(f"Model saved to {file name}")
    # Load model
    @staticmethod
    def load model(file name):
        with open(file name, 'rb') as file:
            model = pickle.load(file)
        print(f"Model loaded from {file name}")
        return model
```

BAB 2

Tahap Cleaning dan Preprocessing

1. Data Cleaning

- Handling Missing Data

Missing values pada data numerik di-handle dengan imputasi mean atau median karena mean dan median efektif untuk data numerik yang tidak memiliki banyak outlier sedangkan fitur kategori menggunakan mode karena untuk nilai paling **Implementasi** kelas mempertahankan yang umum. FeatureImputer untuk menghandle kolom dengan nilai kosong yang melebihi batas tertentu

- Handling Outliers

Untuk memotong nilai *outlier* di luar batas yang ditentukan digunakan teknik *clipping* dengan IQR (*Interquartile Range*) karena *outlier* dapat merusak performa algoritma yang *distance based* seperti KNN dan *clipping* untuk mempertahankan data asli sambil membatasi akibat dari *outlier* tersebut.

- Remove Duplicates

Data yang duplikat dihapus berdasarkan kolom id dengan menggunakan drop_duplicates karena duplikat bisa menyebabkan bias dan mempengaruhi performa model. Implementasi kelas DuplicateImputer untuk mengidentifikasi dan menghapus data yang duplikat.

2. Data Preprocessing

- Scaling

Menggunakan *Min-Max Scaling* untuk meratakan *range* nilai numerik ke dalam skala [0,1] karena algoritma KNN dan *Naive Bayes* sensitif terhadap skala data dan *Scaling* memastikan semua fitur memiliki kontribusi yang seimbang. Implementasi kelas FeatureScaler untuk menghitung nilai minimum dan maksimum dari semua fitur yang numerik.

- Encoding

Menggunakan *One-Hot Encoding* di fitur kategori untuk mengubah menjadi format numerik karena algoritma *machine learning* secara umum bekerja dengan data yang numerik dan *One-Hot Encoding* mempertahankan nilai unik dari fitur kategori tanpa mengasumsikan urutan. Implementasi kelas FeatureEncoder untuk meng*encode* fitur *categorical*.

- Handling Imbalanced Data

Menggunakan SMOTE (*Synthetic Minority Oversampling Technique*) untuk menyeimbangkan distribusi kelas karena distribusi kelas pada *dataset* tidak seimbang, seperti misalnya kelas normal dan attack berbeda signifikan dan

SMOTE efektif untuk menambah sampel kelas yang minoritas tanpa kehilangan informasi. Implementasi kelas ImbalancedDataHandler untuk melakukan *oversampling* menggunakan SMOTE.

- Dimensionality Reduction

Menggunakan PCA (*Principal Component Analysis*) untuk mengurangi dimensi fitur sambil mempertahankan variasi data karena *dataset* yang punya fitur terlalu banyak memiliki risiko *overfitting* dan PCA membantu mengurangi fitur redundan dan menyederhanakan data. Implementasi kelas PCAImputer untuk melakukan reduksi dimensi dengan menghitung komponen utama.

3. Pipeline Preprocessing

Pipeline mengombinasikan semua langkah di atas untuk memastikan proses *cleaning* dan transformasi data berjalan dengan baik. *Pipeline* memastikan data siap untuk digunakan sebagai model *machine learning*.

Langkah-langkah pipeline:

- 1. Outlier Handling (OutlierImputer)
- 2. Missing Value Imputation (FeatureImputer)
- 3. Duplicate Removal (DuplicateImputer)
- 4. Scaling dan Encoding (FeatureScaler dan FeatureEncoder)
- 5. Dimensionality Reduction (PCAImputer)
- 6. *Scaling* (FeatureScaler)
- 7. *Handling Imbalanced Data* (SMOTE)

Dengan menangani *missing values*, *outliers*, dan duplikat bisa menjaga kebersihan data dan integritas *dataset*. Selain itu, *scaling* membuat algoritma jarak bekerja lebih baik. *Dimensionality reduction* membantu mengurangi kekompleksitasan model dan kemudian dilakukan *scaling* lagi untuk menyesuaikan hasil PCA. *Handling imbalanced data* ditujukan untuk membuat performa model seimbang untuk semua kelas. Sehingga algoritma seperti KNN, ID3, dan *Naive Bayes* dapat bekerja optimal dan menghasilkan prediksi yang akurat.

BAB3

Hasil

1. Hasil Algoritma Naive Bayes

```
Naive Bayes From Scratch

from src.models.NaiveBayes import GaussianNaiveBayes
from sklearn.metrics import accuracy_score

model = GaussianNaiveBayes()
model.fit(x_train_final, y_train_final)
model.save_model("NaiveBayesFaromScratch.pkl")

prediction = model.predict(x_val_final)
accuracy = accuracy_score(y_val_final), prediction)
primit "Accuracy (Naive Bayes From Scratch): ", accuracy)

Python

Model disimpan ke NaiveBayesFaromScratch.pkl
Accuracy (Naive Bayes From Scratch): 0.12594712455716003
```

Gambar hasil dengan Algoritma Naive Bayes from Scratch

```
Naive Bayes From Sklearn

from sklearn.naive_bayes import GaussianN8
from sklearn.naive_bayes import GaussianN8
from sklearn.natrics import accuracy_score

# Train the model
model_sklearn = GaussianN8()
model_sklearn.fit(x_train_final, y_train_final)
prediction = model_sklearn.opacit(x_val_final)
sccuracy = accuracy_score(y_val_final)
prediction = model_sklearn.opacit(x_val_final)
prediction = mode
```

Gambar hasil dengan Algoritma Naive Bayes from Sklearn

Hasil implementasi kami menunjukkan akurasi yang jauh lebih rendah (0.125) dibandingkan dengan implementasi Scikit-learn (0.470). Perbedaan ini terjadi karena beberapa hal. Pertama, algoritma dari scratch cenderung kurang optimal dalam menangani kasus-kasus khusus, seperti standar deviasi nol atau data dengan nilai unik yang terbatas. Selain itu, penggunaan metode precomputed likelihoods pada implementasi scratch kurang cocok untuk data kontinu, sehingga perhitungan probabilitasnya menjadi kurang akurat.

Selain itu, Scikit-learn lebih unggul karena menggunakan optimisasi berbasis Cython. Teknologi ini tidak hanya membuat proses komputasi lebih cepat, tapi juga memastikan algoritmanya lebih stabil dan matang. Jadi, meskipun implementasi manual ini adalah langkah yang bagus untuk memahami algoritma Naive Bayes, hasilnya memang belum bisa menyamai efisiensi dan akurasi dari Scikit-learn.

2. Hasil Algoritma ID3

Gambar hasil dengan Algoritma ID3 from Scratch

```
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier
from sklearn.tree import accuracy_score
model_sklearn.epicisonTreeClassifier(criterion="entropy", random_state=42, max_depth=11)
model_sklearn.fit(x_train_final, y_train_final)
prediction_sklearn = model_sklearn.predict(x_val_final)
accuracy_sklearn = accuracy_score(pvel_stain)
print("Accuracy (Sklearn Decision Tree): ", accuracy_sklearn)
comparison = accuracy_score(pveliction, prediction_sklearn)
print("Comparison: ", comparison)

**Idia**
**Option**
**Accuracy (Sklearn Decision Tree): 0.5733278822567457
**Comparison: 0.68091578086672112*
```

Gambar hasil dengan Algoritma ID3 Sklearn

Dalam implementasi algoritma ID3, proses perhitungan information gain untuk seleksi fitur dilakukan menggunakan metode binary split. Selain itu, pembentukan tree tidak membuat salinan baru pada setiap node, melainkan memanfaatkan masking untuk mem-filter data. Pendekatan ini terbukti dapat mempercepat proses pembuatan model.

Namun, jika dibandingkan dengan Scikit-learn, waktu eksekusi implementasi kami jauh lebih lambat (Sckit-learn: 16.8 detik, Implementasi kami: 61.1 detik). Hal ini disebabkan oleh Scikit-learn yang menggunakan Cython, sebuah teknologi yang mengkompilasi Python menjadi C untuk meningkatkan performa, terutama pada komputasi berat.

Dari segi akurasi, implementasi kami menunjukkan hasil yang sedikit lebih baik (accuracy = 0.5758626328699918) dibandingkan Scikit-learn (accuracy =

0.5733278822567457) pada maximum depth tree = 11. Kedalaman tree dipilih hingga 11 agar prediksi dapat mencakup semua kelas. Hasil akurasi yang lebih baik ini kemungkinan karena dataset training yang digunakan lebih cocok dengan metode splitting pada algoritma ID3 kami. Selain itu, faktor seperti metode validasi yang kurang robust juga mungkin mempengaruhi hasil. Secara keseluruhan, hasil yang sama antara implementasi kami dan Sklearn itu 68%.

Perlu dicatat bahwa algoritma Decision Tree di Scikit-learn bukan ID3, melainkan CART (Classification and Regression Tree). CART dirancang lebih efektif dalam menangani berbagai jenis data, termasuk data kontinu, serta mendukung pruning untuk mencegah overfitting.

3. Hasil Algoritma KNN

```
from src.models.NDN import NDN_FromScratch
from src.models.NDN import NDN_FromScratch
from sklearn.metrics import accuracy_score

model = NDN_FromScratch(3, 2)
model.fit(x_train_rinal.head(200), y_train_final.head(200))

# model.save_model('NDNFromScratch.pkl')
predictions = model.predict(x_NDI_final)
accuracy = accuracy_score(y_val_final)
print("Accuracy (NDN From Scratch):", accuracy)

4 m17.5s

Python

The history_saving thread hit an unexpected error (OperationalError('database or disk is full')).History_will not be written to the database.

Accuracy (NDN From Scratch): 0.35154895866775687
```

Gambar hasil dengan Algoritma KNN from Scratch

Gambar hasil dengan Algoritma KNN Sklearn

Pada implementasi KNN, perhitungan distance setiap baris terlalu lama jadi pada tangkapan layar di bawah hanya memakai 200 baris data. Untuk memilih tipe distance yang digunakan menggunakan parameter p untuk rumus Minkowski distance. p dapat bernilai 1 untuk Manhattan distance, 2 untuk Euclidean distance, maupun nilai yang lain.

Hasil perbandingan antara KNN From Scratch dan Scikit-learn KNN menunjukkan bahwa akurasi kedua metode cukup mirip, dengan KNN From Scratch sedikit lebih unggul (0.3516 dibandingkan 0.3473). Perbedaan kecil ini kemungkinan disebabkan oleh cara implementasi algoritma yang berbeda. Dalam KNN From Scratch, perhitungan jarak menggunakan fungsi manual dengan parameter Minkowski distance, yang bisa menghasilkan nilai jarak sedikit berbeda dibandingkan Scikit-learn.

Namun, dari segi waktu eksekusi, Scikit-learn jauh lebih cepat, dengan waktu hanya 62 detik dibandingkan implementasi manual yang memakan waktu hingga 4 menit 17 detik. Perbedaan ini terjadi karena Scikit-learn menggunakan Cython dan struktur data seperti KD-Tree atau Ball-Tree untuk mempercepat pencarian tetangga terdekat, sementara implementasi *from scratch* menggunakan Python murni yang jelas lebih lambat.

KONTRIBUSI

NIM	Nama	Tugas
13521117	Maggie Zeta RS	Laporan, Testing
13522003	Shafiq Irfansyah	ID3, Naive Bayes, Testing
13522064	Devinzen	KNN, Testing
13522107	Rayendra Althaf TN	Preprocessing, Testing
13522154	Chelvadinda	Naive Bayes, Testing

REFERENSI

- https://cdn-edunex.itb.ac.id/53145-Artificial-Intelligence-Parallel-Class/210071-Supervised-Learning/90133-Supervised-Learning/1699250331293_IF3170_Materi09_Seg01_AI-kNN.pdf
- https://cdn-edunex.itb.ac.id/53145-Artificial-Intelligence-Parallel-Class/210071-Supervised-Learning/90133-Supervised-Learning/1699250380758_IF3170_Materi09_Seg02_AI-NaiveBayes.pdf
- https://cdn-edunex.itb.ac.id/53145-Artificial-Intelligence-Parallel-Class/210071-Supervised-Learning/90133-Supervised-Learning/1699250430397_IF3170_Materi09_Seg03_AI-PredictionMeasurement.pdf
- https://cdn-edunex.itb.ac.id/64464-Artificial-Intelligence-Parent-Class/297373-Data-Preparation/1730818790714 IF-3170-Data-Preparation.pdf